

BEST AVAILABLE COPY

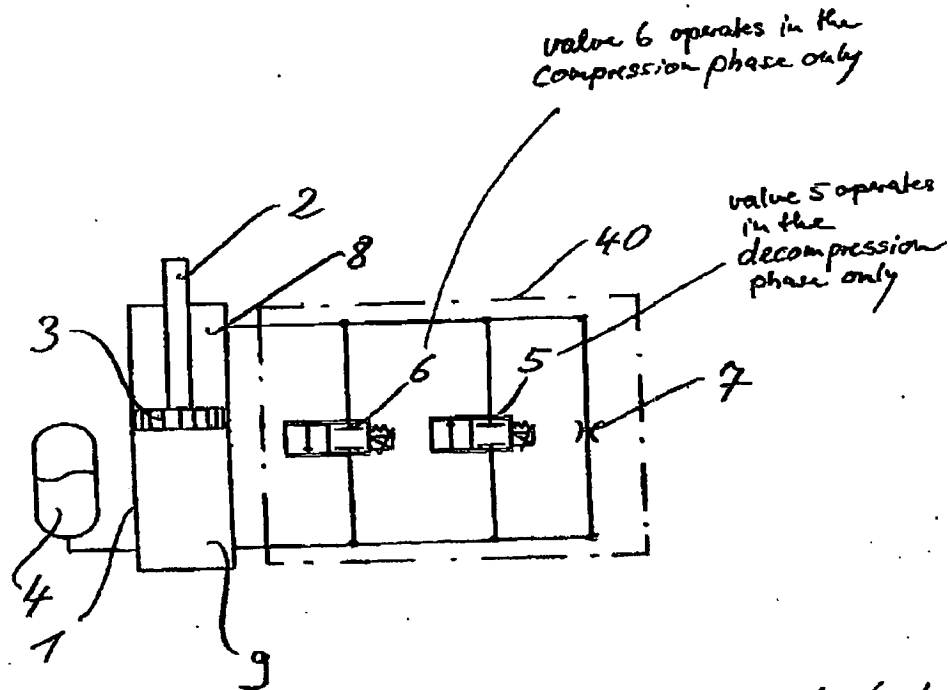
Seite 12
DIN ISO 1219-1 : 1996-03

Nr	Benennung	Anwendung oder Einsatz der Ausrüstung oder Erklärung des Symbols	Symbol/Symbole
7.3.2	Mechanische Betätigung		
7.3.2.1	Stößel ^{a)}		
7.3.2.2	Stößel mit einstellbarer Hubbegrenzung		
7.3.2.3	Feder ^{a)}		
7.3.2.4	Rollenstößel ^{a)}		
7.3.2.5	Floßheber ^{a)}		
7.3.3	Elektrische Betätigung		
7.3.3.1	Elektrisches Betätigungselement mit linearer Betätigungsrichtung	Zum Beispiel Magnetspule, Torquemotor (elektrische Leitungen wahrheitslos)	
7.3.3.1.1	ELECTRICAL ACTUATING ELEMENT	Mit 1 Wicklung ^{b)}	
7.3.3.1.2		Mit 2 Wicklungen, die gegeneinander wirken in einem Bauelement ^{c)}	

a) Zwei Betätigungsrichtungen
b) Eine Betätigungsrichtung

This symbol is shown in Fig. 1-4 of our application, showing the person skilled in the art that 5 and 6 are "elektrische Betätigungselemente" or electrical actuating elements.

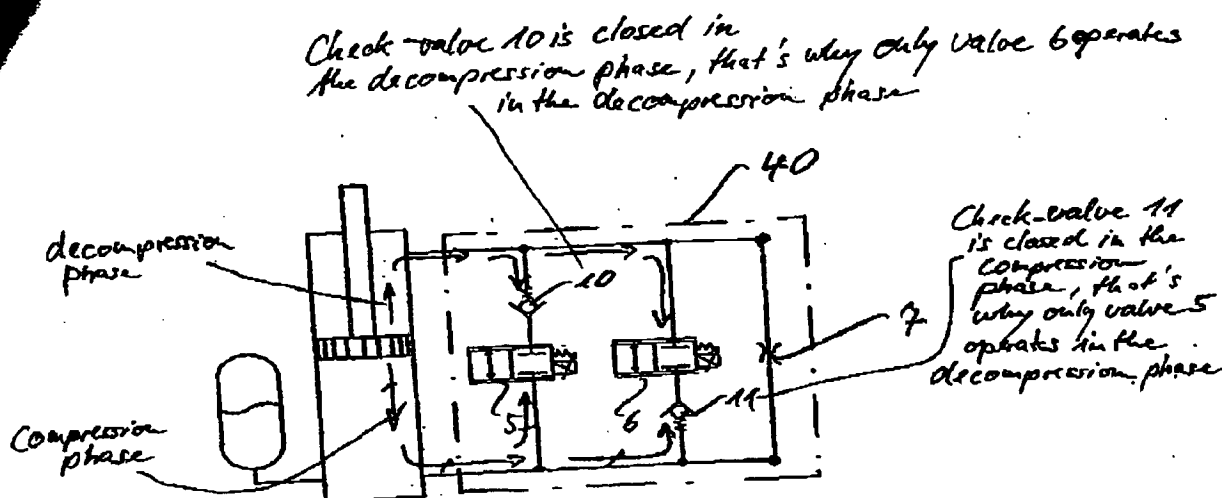
BEST AVAILABLE COPY



Valves 5 and 6 provide the damping forces in the compression (value 6) and decompression phase (value 5). Thus, valves 5 and 6 are shock absorption components.

Fig. 1

BEST AVAILABLE COPY

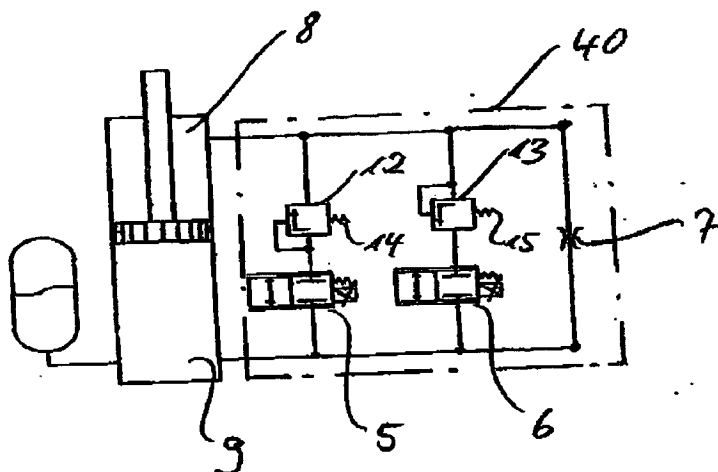


Values 5 and 6 both operate in the compression and in the decompression phase (see double-arrow in element 5 and 6).
Check-valves 10 and 11 determine which one of the valves 5, 6 is in operation.

Like in Fig. 1, only the valves 5 and 6 provide the damping forces and thus operate as shock absorption components.

Fig. 2

BEST AVAILABLE COPY



Same concept as Fig. 2, basically.

The only difference: Valves 12, 13 are spring-loaded by springs 14, 15. Thus, valve 12 contributes to the damping effect in the ~~compression~~ compression phase and valve 13 contributes to the damping effect in the decompression phase.

Fig. 3

- 10 -